

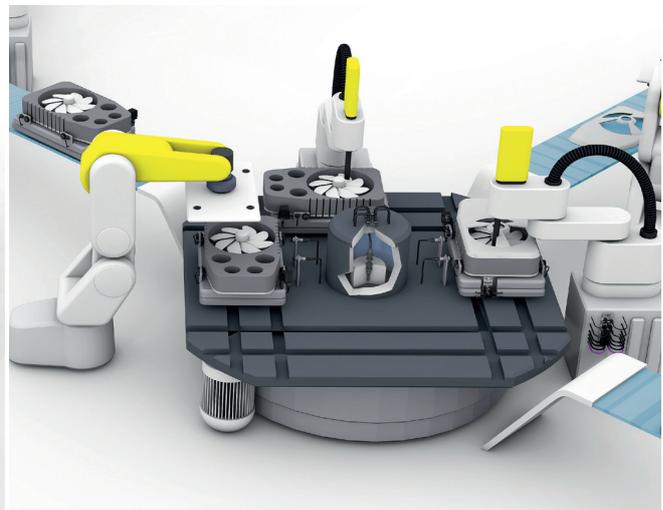
Conectividade e redes em rede - fiação sem contato

COMO A TRANSMISSÃO DE DADOS SEM CONTATO FUNCIONA

Em algumas aplicações, cabos, conectores e contatos são muito usados. Em outras aplicações, por exemplo, tal como acontece com as peças móveis da máquina, uma fiação fixa não é ideal. Vamos mostrar a você como você pode superar essas dificuldades com o auxílio de sistemas de transmissão sem contato.



Transmissão sem contato dos sinais entre o braço das garras e o braço do robô



Transmissão sem contato dos sinais entre a placa giratória e o PLC

Um robô, muitas vezes, tem a tarefa de lidar com diferentes peças de trabalho que exigem braços das garras diferentes. Por isso, o braço das garras deve ser substituído com frequência. Se um sistema de transmissão sem contato for usado entre o braço do robô e o braço das garras, esta substituição pode ocorrer automaticamente. Pois a conexão e a desconexão dos cabos de conexão é cancelada. Em uma placa giratória, muitas vezes, os diferentes passos de trabalho são realizados em diferentes estações. A posição correta da peça de trabalho na placa giratória é detectada por sensores. Os sinais são transmitidos ao PLC por meio de sistemas de transmissão sem contato.



Sistema de transmissão sem contato cilíndrico (Remote)



Sistema de transmissão sem contato cilíndrico (Base)



Sistema de transmissão sem contato cúbico (Remote)



Sistema de transmissão sem contato cúbico (Base)

Um sistema de transmissão sem contato consiste em dois componentes: Remota e Base. A Remota é instalada no lado móvel da aplicação. Ela conecta sensores e atuadores com o sistema de acoplamento. A base é instalada no lado fixo da aplicação. Ela transfere a energia para a remota e recebe as informações de status dos sensores e as encaminha para o comando. Dependendo das condições ambientais, diferentes tipos de construção estão disponíveis para esse fim.